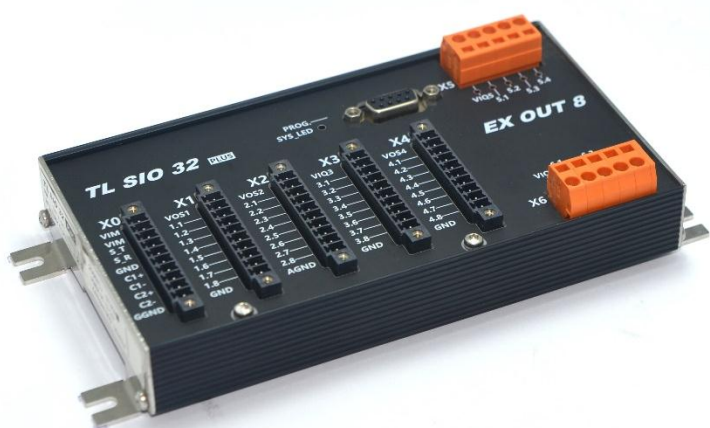


紧凑型移动车辆控制器



技术特点

- 高可靠性、高性能的移动车辆控制器
- 遵循 IEC61131-3 编程标准
- 支持仿真、断点、流控、变量跟踪 等多种调试功能
- 支持 CAN-Open 通讯协议
- 支持 Modbus-RTU 通讯协议
- 坚固铝制外壳、体积小巧、高 IO 密度
- 高性价比

技术参数

- 电源
 - 8-32V 车载电源
- 可配置输入
 - 28 路数字量；8 路模拟量；2 路脉冲
- 可配置输出
 - 8 路数字量（每通道最大 2A）；4 路 PWM（每通道最大 2A）；5V、10V 参考电压
 - 8 路扩展数字量输出（每通道最大 3A）；4 路带电流反馈的 PWM；4 路带电压反馈的 PWM；（TYPE A）
 - 8 路扩展数字量输出（每通道最大 3A）；8 路带电流反馈的 PWM；（TYPE B）
- 通讯
 - 2 路 CAN 总线、2 路 UART 串口
- PLC 硬件配置
 - CPU: 英飞凌 SAK-XE164 80MHz
 - RAM: 32KB + 512KB
 - FLASH: 320KB + 1MB
- 编程调试环境
 - Codesys 2.3

上海尼语液压机械有限公司

邮箱: sale1@neeyu.cn

网址: www.neeyu.cn

地址: 上海市奉贤区北村路 283 号第四栋第三层

引脚定义

X0	X1	X2	X3	X4	X5	X6
VIM	VO-S1	VO-S2	VI-Q3	VO-S4	VI-Q5	VI-Q6
VIM	ID1.1	IAV/ID2.1	QD/QP/ID3.1	QRV+10V	QDi/QPi5.1	QDx/QPv6.1*
UART_TX	ID1.2	IAV/ID2.2	QD/QP/ID3.2	QRV+10V	QDi/QPi5.2	QDx/QPv6.2*
UART_RX	ID1.3	IAV/ID2.3	QD/QP/ID3.3	QRV+5V	QDi/QPi5.3	QDx/QPv6.3*
GND	ID1.4	IAV/ID2.4	QD/QP/ID3.4	QRV+5V	QDi/QPi5.4	QDx/QPv6.4*
CAN1+	ID1.5	IAV/ID2.5	QD/ID3.5	ID4.5		
CAN1-	ID1.6	IAV/ID2.6	QD/ID3.6	ID4.6		
CAN2+	ID1.7	IAV/ID2.7	QD/ID3.7	ID/IC4.7		
CAN2-	ID1.8	IAV/ID2.8	QD/ID3.8	ID/IC4.8		
GGND	GND	AGND	GND	GND		

*选装 TYA 型 EX_OUT 模块，X6 为 QDv/QPv 型输出；选装 TYB 型 EX_OUT 模块，X6 为 QDi/QPi 型输出

引脚定义缩写	含义	类型	备注
VIM	控制器电源输入	电源	范围 8-32V 车载电源
GGND	控制器地线	电源	需要连接车载电源负极
VO-Sx	传感器/开关电源输出	电源	为传感器或开关提供电源
VI-Qx	驱动电源	电源	为相应的 QD 或 QP 驱动提供的电源，可接急停开关，以实现硬件急停功能
GND	数字地	电源	开关型传感器地
AGND	模拟地	电源	模拟型传感器地
QRV+10V/+5V	参考电源输出	电源	+10V/+5V 输出，限流 500mA
CAN1+/-	CAN 总线 1	通讯	支持 CANopen 协议及自由编程
CAN2+/-	CAN 总线 2	通讯	作为扩展输出模块背板总线、支持自由编程
UART_TX/RX	通用串口	通讯	支持 MODBUS RTU 协议及自由编程
IDx.y	数字量输入	输入	高于+8V 为 1，低于+3V 为 0
IAVx.y	模拟量输入	输入	模拟量输入，范围 0-10V
ICx.y	脉冲计数输入	输入	电平门限可设高/低两档
QDx.y	数字量输出	输出	最大输出电流 2A
QPx.y	PWM 输出	输出	最大输出电流 2A；频率 100、500、1KHZ 可调；带续流二极管
QDix.y	带电流反馈的数字量输出	输出	最大输出电流 3A
QPix.y	带电流反馈的 PWM 输出	输出	最大输出电流 3A；频率 20-1000；带续流二极管
QDvx.y	带电压反馈的数字量输出	输出	最大输出电流 3A
QPvx.y	带电压反馈的 PWM 输出	输出	最大输出电流 3A；频率 20-1000；带续流二极管